

2018-01-15

①

(a) $\vec{u} - 3\vec{v} = (-14, -3, 8)$

$\vec{w} \times \vec{u} = (6, 4, -3)$

(b) $\text{rank}(A) = 3$

(c) ja, t.ex. $D = \begin{pmatrix} -3 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 4 \end{pmatrix}$

(d) 19

② (a) totalmatrix: $\left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 2 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 2 & 2 & 2 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 2 \\ 1 & 3 & 5 & 7 & 3 \end{array} \right) \sim$

$$\sim \left(\begin{array}{cccc|c} 1 & 0 & 0 & -1/2 & 1/2 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 3/2 & 1/2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

allmän lösning: $(x, y, z, v) = (\frac{1}{2} + \frac{1}{2}t, 0, \frac{1}{2} - \frac{3}{2}t, t)$

$t \in \mathbb{R}$

(b) • D1: $\vec{0} \cdot \vec{u} =$
 $\times (0, 0, 0, 0, 0) \cdot (1, 1, 1, 1, 1) = 0$
 $\Rightarrow \vec{0} \in U$

- D2: antag $\vec{x}, \vec{w} \in U$

$$(1) \vec{u} \cdot (\vec{v} + \vec{w}) \stackrel{\text{Rechenregel}}{=} \vec{u} \cdot \vec{v} + \vec{u} \cdot \vec{w} =$$

$$\begin{aligned} \vec{0} + \vec{0} &= \vec{0} & s_a^0: \vec{v} + \vec{w} &\in U \\ \vec{v}, \vec{w} &\in U \end{aligned}$$

• D3: $\forall v \in U, \lambda \in \mathbb{R}$

$$\Rightarrow (\lambda \cdot \vec{v}) \cdot \vec{u} \stackrel{\text{Assoziativgesetz}}{=} \lambda (\vec{v} \cdot \vec{u}) = \lambda \cdot 0 = 0$$

$$S_a \quad \lambda \vec{v} \in U$$

Det följer att $U \subset \mathbb{R}^5$ är ett delrum

3. $\begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 5 & 3 & 6 \end{pmatrix} \xrightarrow{-2} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 3 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{-3} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -3 \end{pmatrix} \xrightarrow{-1} \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$

$$\sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 2 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -3 \end{pmatrix} \begin{matrix} \leftarrow \\ \leftarrow \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \text{radkanon}$$

kolonn 1, 2, & 4 är pivotkolonner, alltså har

$$K(A) \text{ on bas } \{A_{\bullet 1}, A_{\bullet 2}, A_{\bullet 4}\} = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 6 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\Rightarrow \dim(K(A)) = 3$$

från den radkanoniska matrisen ser vi att $A\vec{x} = \vec{0}$ har allmän lösning $\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ -t \\ t \\ 0 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}$

Alltså har $N(A)$ basen $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \Rightarrow \dim(N(A)) = 1$

(41.) (a) en bas för V består av en uppsättning vektorer $\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_n\}$ i V som ~~spänner~~ spänner V ($V = \text{span}\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \dots, \vec{u}_n\}$) och som är linjärt oberoende.

(b) Vi vet att två vektorer i \mathbb{R}^2 bildar en bas för \mathbb{R}^2 om de är linjärt oberoende.

Undersök: $x\vec{u}_1 + y\vec{u}_2 = \vec{0}$

$$x \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (*)$$

$\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{vmatrix} = 3 - 2 = 1 \Rightarrow$ matrisen $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}$ är inverterbar & ekvationen (*) har entydig lösning:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \text{ dvs den triviala lösningen.}$$

Alltså är B linjärt oberoende, och en bas.

(c) Beste — x, y s.a. $x\vec{u}_1 + y\vec{u}_2 = \vec{v}$

$$\text{d.h. } x \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} + y \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix}$$

(\Rightarrow)

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}^{-1} = \frac{1}{ad-bc} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & -1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$(\vec{v})_B = (-1, 2)$$

5.

observerna först

$$\text{spa}\{A, B, C\} = \{xA + yB + zC \mid x, y, z \in \mathbb{R}\} =$$

$$= \left\{ \begin{pmatrix} x+y & x+z \\ x+z & x-y \end{pmatrix} \mid x, y, z \in \mathbb{R} \right\}$$

$$(a) \text{ lös } xA + yB + zC = 0$$

$(=)$

$$\begin{pmatrix} x+y & x+z \\ x+z & x-y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$(=)$

$$\begin{cases} x+y = 0 \\ x+z = 0 \\ x-y = 0 \end{cases}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{R_2 - R_1 \\ R_3 - R_1}} \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & -2 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\substack{R_2 \cdot (-1) \\ R_3 \cdot (-\frac{1}{2})}} \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right)$$

$$\sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 \leftrightarrow R_3} \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right) \text{ dvs } \begin{cases} x=0 \\ y=0 \\ z=0 \end{cases}$$

de enda lösningarna är de triviala, så A, B, C är linjärt oberoende.

(b) från lösningarna av (a) ser vi att vi ska försöka lösa ekvationssystemen

$$\begin{pmatrix} x+y & x+z \\ x+z & x-y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \text{ respektive } = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{pmatrix}$$

första fallet: $\left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 2 \\ 1 & -1 & 0 & 4 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|c} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{array} \right)$

så $D \in \text{span}\{A, B, C\}$

i andra fallet är ekvationssystemet inkonsistent
då $x+z=2$ och $x+z=3$, så $E \notin \text{span}\{A, B, C\}$

$$(6.)^{(a)} \det(\lambda I - A) = \begin{vmatrix} \lambda-1 & -2 \\ -2 & \lambda-4 \end{vmatrix} = \lambda^2 - 5\lambda = \lambda(\lambda-5)$$

dvs A har egenvärdena $\lambda=0$ och $\lambda=5$

Egenrum:

$$\underline{\lambda=0} \quad \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ -2 & -4 \end{pmatrix} \begin{matrix} \textcircled{-2} \\ \textcircled{1} \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{matrix} \textcircled{-1} \\ \textcircled{1} \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

allmän lösning ~~$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}$~~ $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}$

så $N(-A)$ har base $\left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$

$$\underline{\lambda=5} \quad \begin{pmatrix} 4 & -2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \textcircled{\frac{1}{2}} \textcircled{1} \\ \textcircled{1} \end{matrix} \sim \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, t \in \mathbb{R}$$

$N(5I - A)$ har base $\left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$

(b) Eftersom A är symmetrisk finns sådana P ,
och det räcker att konstruera en ON-bas
för \mathbb{R}^2 av egenvektorerna till A .

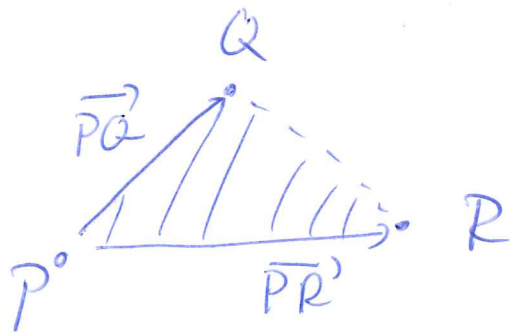
$$\vec{u}_1 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{enhetsvektor}$$

$$\vec{u}_2 = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{enhetsvektor}$$

$$\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_2 = \frac{1}{5} (-2 \cdot 1 + 1 \cdot 2) = 0 \quad \text{ortogonala}$$

dus $P = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$ är en sådan matris.

(7.)



$$\text{area} = \frac{1}{2} \|\vec{PQ} \times \vec{PR}\|$$

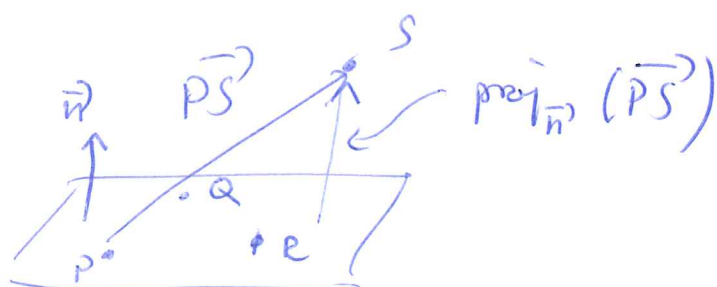
$$\vec{PQ} = (1, 1, 1), \quad \vec{PR} = (1, 2, 1)$$

$$\vec{PQ} \times \vec{PR} = (-1, 0, 1)$$

$$\underline{\text{area}} = \frac{1}{2} \|(-1, 0, 1)\| = \frac{1}{2} \sqrt{(-1)^2 + 0^2 + 1^2} = \frac{\sqrt{2}}{2} = \underline{\underline{\frac{1}{\sqrt{2}} ac}}$$

triangeles pla har normalvektor $\vec{n} = -\vec{PQ} \times \vec{PR} = (1, 0, -1)$

$$\vec{PS} = (1, -1, -2)$$



$$\begin{aligned} \text{proj}_{\vec{n}}(\vec{PS}) &= \frac{\vec{PS} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|^2} \vec{n} = \frac{(1, -1, -2) \cdot (1, 0, -1)}{2} (1, 0, -1) = \\ &= \frac{3}{2} (1, 0, -1) \end{aligned}$$

$$\underline{\text{shortest distance} = \|\text{proj}_{\vec{n}}(\vec{PS})\| = \frac{3}{2} \sqrt{2} = \underline{\underline{\frac{3}{\sqrt{2}}}}}$$

punkt-normalform der ebene:

$$\vec{n} \cdot (x-1, y-2, z-3) = 0$$

(=)

$$x-1 - (z-3) = 0$$

(=)

$$\underline{\underline{x-z = -4}}$$

8.

(a) D är en 3×2 -matris

A är 3×3 , C är 2×2

Om AXC ska vara 3×2 krävs
att X är 3×2 -matris
samma resultat från BXC

$$(b) \quad AXC + BXC = D$$

$$\stackrel{(\Rightarrow)}{(AX + BX)C = D}$$

$$\stackrel{(\Rightarrow)}{(A+B)XC = D}$$

Om C är inverterbar: (\Rightarrow)

$$(A+B)X = DC^{-1}$$

Om $A+B$ inverterbar: (\Rightarrow)

$$X = (A+B)^{-1}DC^{-1}$$

$|C| = -1$ så C inverterbar med

$$C^{-1} = \frac{1}{-1} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

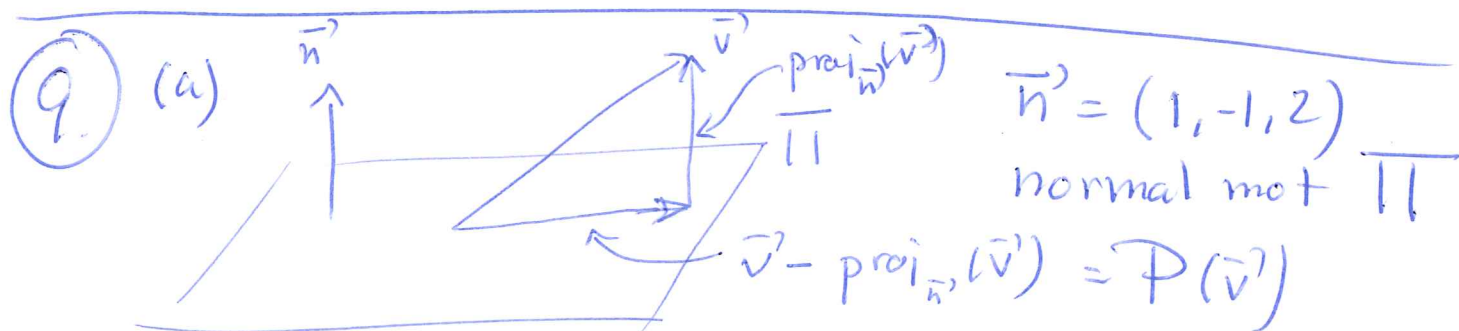
$$A+B = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow |A+B| = -1 \text{ så } A+B \text{ inverterbar}$$

$$\left(\begin{array}{ccc|ccc} 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \sim \left(\begin{array}{ccc|ccc} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right)$$

$$\text{Så } \frac{1}{(A+B)^{-1}} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = A+B$$

$$\underline{X} = (A+B) \otimes C^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \\ 5 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 3 \\ 1 & 5 \end{pmatrix} = \underline{\underline{\begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 1 & 1 \\ 1 & 5 \end{pmatrix}}}$$



$$\text{proj}_{\vec{n}}(\vec{v}) = \frac{\vec{v} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|^2} \vec{n} = \frac{\vec{v} \cdot (1, -1, 2)}{6} (1, -1, 2)$$

Om $\vec{v} = (x, y, z)$ har vi

$$\text{proj}_{\vec{n}}(\vec{v}) = \frac{x - y + 2z}{6} (1, -1, 2)$$

$$P(x, y, z) = (x, y, z) - \frac{x - y + 2z}{6} (1, -1, 2) =$$

$$= \left(\frac{5}{6}x + \frac{1}{6}y - \frac{1}{3}z, \frac{1}{6}x + \frac{5}{6}y + \frac{1}{3}z, -\frac{1}{3}x + \frac{1}{3}y + \frac{1}{3}z \right)$$

vi läser av standardmatrisen

$$[P] = \begin{pmatrix} 5/6 & 1/6 & -1/3 \\ 1/6 & 5/6 & 1/3 \\ -1/3 & 1/3 & 1/3 \end{pmatrix}$$

(b) $\ell: (x, y, z) = t \cdot (1, 2, 3), \quad t \in \mathbb{R}$

$$[P] \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = t [P] \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 5/6 & 1/6 & -1/3 \\ 1/6 & 5/6 & 1/3 \\ -1/3 & 1/3 & 1/3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{pmatrix}$$

$$= t \begin{pmatrix} 1/6 \\ 17/6 \\ 4/3 \end{pmatrix} = ~~t \begin{pmatrix} 1/6 \\ 17/6 \\ 4/3 \end{pmatrix}~~ = t \cdot \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 1 \\ 17 \\ 8 \end{pmatrix}$$

dvs $P(\ell)$ är linjen genom origo med riktningsv.
 $(1, 17, 8)$, alltså $P(\ell): (x, y, z) = t(1, 17, 8), t \in \mathbb{R}$